# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number: 08-044576 (43)Date of publication of application: 16.02.1996

(51)Int CI G06F 9/46

G06F 9/46 G06F 15/00 G06F 15/16

(21)Application number : 07-145885

(71)Applicant: INTERNATL BUSINESS MACH

CORP <IBM>

(22)Date of filing:

13.06.1995

(72)Inventor: GOSSLER THOMAS

STARK GERHARD

(30)Priority

Priority number: 94 94111579 Priority date: 25.07.1994

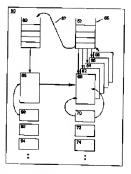
Priority country: EP

## (54) DYNAMIC WORKLOAD BALANCING

(57)Abstract:

PURPOSE: To provide a method for dynamically controlling the number of servers in a transaction system including at least one service unit for processing a service request.

CONSTITUTION: Each service unit 55 includes a queue 57 for receiving an incoming call service request and queuing it, and plural servers 60-68 for executing the service request. This method includes a first step for monitoring the number of the present service requests and the number of the present service requests and the number of the present service requests and the number of the present service assigned to each service unit 55, second step for calculating the optimal number of the servers 60-68 for each service requests and the number of the present services 60-68, and third step for assigning the optimal number of servers 60-68 to each service unit 55.



# LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

10.11.1999

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration] [Date of final disposal for application]

[Patent number]

3610120

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

# (11)特許出願公開番号

特開平8-44576 (43)公開日 平成8年(1996)2月16日

(51) Int.Cl.6 識別紀号 庁内整理番号 FΙ 技術表示簡所

G06F 9/46 340 F 7737-5B 15/00 3 1 0 H 9364-5L 15/16 380 7

審査請求 未請求 請求項の数8 〇1. (全 11 頁)

(21)出願番号 特職平7-145885 (71) 出願人 390009531

(22)出願日 平成7年(1995)6月13日

(31)優先権主張番号 94111579.2 (32)優先日 1994年7月25日 (33)優先権主張国 ドイツ (DE)

インターナショナル・ビジネス・マシーン

ズ・コーポレイション INTERNATIONAL BUSIN

ESS MASCHINES CORPO RATION

アメリカ合衆国10504、ニューヨーク州

アーモンク (番地なし)

(72)発明者 トマス・ゴスラー

ドイツ ディー70193 シュトットガルト シュワープシュトラーヤ 183

(74)代理人 弁理士 合田 潔 (外2名)

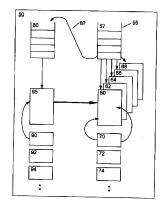
最終頁に続く

# (54) 【発明の名称】 動的作業負荷平衡化

#### (57)【 要約】

【 目的】 サービス要求を処理するための少なくとも1 つのサービス単位(55)を含むトランザクション・シ ステム内のサーバ(60~68)の数を動的に制御する 方法を提供する。

【構成】 各サービス単位(55)は、着信サービス要 求を受け取って待ち行列化する待ち行列(57)と、サ ービス要求を実行する複数のサーバ(60~68)とを 含む。本方法は、現在のサービス要求の数と、サービス 単位(55)のそれぞれに割り振られている現在のサー バ(60~68) の数とを監視する第1 のステップ(2 40)と、現在のサービス要求の数と、現在のサーバ (60~68) の数とに応じて、各サービス単位(5 5) ごとにサーバ(60~68) の最適数を求める第2 のステップ(260)と、各サービス単位(55)ごと に最適数のサーバ(60~68) を割り振る第3のステ ップ(260)とを含む。



## 【 特許請求の範囲】

【 請求項1 】着信サービス要求を受け取って待ち行列化 する待ち行列57と、サービス要求を実行する複数のサ 一バ60~68とを含み、サービス要求を処理する少な くとも1 つのサービス単位5.5 と...

サーバ60~68を監視し、サーバ60~68の数を動 的に制御する待ち行列化モニタ85と、

を含むことを特徴とする、トランザクション・システ

【 請求項2 】サービス単位5 5 当たりのサーバの最小数 10 および最大数と、サービス単位55当たりのサーバの最 小数および最大数とを組み合わせることにより、 サービ ス単位5 5 内のサービス要求の数に応じて、サービス単 位55が使用するサーバ60~68の数の動的制御を可 能にするしきい値とを含むセットアップ・データを待ち 行列化モニタ85に提供するセットアップ手段をさらに 含むことを特徴とする、請求項1 に記載のトランザクシ ョン・システム。

【請求項3】待ち行列化モニタ85を開始する開始手段 80をさらに含むことを特徴とする、請求項1および2 20 に記載のトランザクション・システム。

【請求項4】サービス要求を処理するための少なくとも 1 つのサービス単位5 5 を含むトランザクション・シス テム内のサーバ60~68の数を動的に制御する方法に おいて、各サービス単位55が、着信サービス要求を受 け取って待ち行列化する待ち行列57と、サービス要求 を実行する複数のサーバ60~68とを含み、前記方法

現在のサービス要求の数と、サービス単位55のそれぞ 監視する第1のステップ240と、

現在のサービス要求の数と、現在のサーバ60~68の 数とに応じて、各サービス単位55ごとにサーバ60~ 68の最適数を求める第2のステップ260と、

各サービス単位55ごとに最適数のサーバ60~68を 割り振る第3 のステップ260とを含む方法。

【 請求項5 】各サービス 単位5 5 に割り 振られたサーバ 60~68が、永続サーバと一時サーバとを含み、一時 サーバのそれぞれが、定義可能な期間または待ち行列5 7 内の少なくとも1 つのサービス要求がそれぞれの ・時 40 サーバによって処理可能である間あるいはその両方の間 のみ、サービス単位55に割り振られることを特徴とす る、請求項4 に記載の方法。

【 請求項6 】第3 のステップが、最小数のサーバ6 0 ~ 68をサービス単位55の永続サーバ60~68として 割り振るステップを含むことを特徴とする、請求項4ま たは5 に記載の方法。

【請求項7】それぞれのサービス単位55内の現在の業 務要求の数を定義可能なしきい値で割ることにより、サ 一バ60~68の最適数が求められることを特徴とす。

る、請求項4ないし6のいずれかに記載の方法。

【 請求項8 】サーバ6 0 ~6 8 の数が、それぞれのサー ビス単位55内のサーバの定義可能な最大数を超えない ことを特徴とする、請求項4 ないし7 のいずれかに記載 の方法。

### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【 産業上の利用分野】本発明は、メッセージ主導トラン ザクション環境における作業負荷の動的平衡化に関す

# [0002]

【 従来の技術】メッセージ主導ト ランザクション環境で は、ユーザ・インタフェースまたはその他のアプリケー ション・プロセスあるいはその両方との通信が、待ち行 列に入れられたメッセージに基づいて行われる。メッセ ージとは、あるクライアント・プロセスからサーバ・プ ロセスにまたはその逆に送信されるサービス要求または 応答(たとえば、資金移動要求、照会要求)であると見 なすことができる。

【0003】図1は、典型的なクライアント/サーバ概 念を示している。サーバ10は、ネットワーク15内に 設置され、少なくとも1台のクライアント20にサービ スを提供する。このようなサービスとしては、たとえ ば、願客に関する情報の照会が考えられる。ネットワー ク15は、複数のサーバ10と複数のクライアント20 とを含むことができ、それにより、各種サービスがクラ イアントによって要求され、サーバによって提供され る。クライアントはサーバからのサービスを要求でき、 そのサーバはクライアントとしてさらにサービスを要求 れに割り振られている現在のサーバ60~68の数とを 30 できるので、「クライアント」と「サーバ」という用語 は置き換えることができる。また、サーバまたはクライ アントは、どのようなタイプのプロセス、コンピュータ プログラムなどでもよいことに留意されたい。サーバ 10は、クライアント20からサービス要求を受け取る ために要求待ち行列25を含んでいる。サーバ10は、 この要求待ち行列25からの要求を処理し、それぞれの クライアント20に適切な応答を送信し、この応答はま ずクライアント 2 0 の応答待ち行列3 0 に入る。最終的 にクライアント20はこの応答待ち行列30から応答を 受け取る。並列処理または直列処理あるいはその両方に より、クライアントとサーバとの間の複数の対話を同時 に処理できることは明らかである。また、それぞれのサ 一パまたはクライアント が複数の待ち行列を含むことが できることも明らかである。

> 【 0 0 0 4 】 基本的に、クライアント / サーバのシナリ オでは、要求の処理のために以下の2 通り の構成のいず れかが必要になる。第1の構成では、サーバ10が事前 始動され、いずれかのクライアント からのサービス要求 メッセージが要求待ち行列25に届くのを待つ。要求が 50 要求待ち行列25 に届くと、サーバ10は、その要求を

処理し、応答を送り返し、次の要求を待つ。 【0005】着信要求の並列処理を達成するため、1 台 のサーバ10の複数の処理ユニットを事前始動させ、サ ーバ10の同一要求待ち行列25のサービス要求を処理 するためにそのユニットを待機させることもできる。こ のようにすると、特に、複数のサーバが入出力処理(た とえば、データベースへのアクセス)を実行したり、初 期サービス要求に対する応答として他のサーバへの2次 メッセージの流れを開始したりするときに、サーバ10 上でのパフォーマンスおよび負荷が改善される。

【 0006】クライアント /サーバのシナリオの第2の 構成では、サービス要求メッセージが要求待ち行列25 に入ったときに、サーバ10だけが(たとえば、開始プ ロセスによって自動的に) 始動される。最終的にその要 求が処理されると、サーバ10が終了し、次の要求を処 理するために別の処理ユニットが始動される。

【0007】パフォーマンスと資源の使用状況を考慮し て、適切な機構を選択する必要がある。しかし、どちら の構成でも、システムが動的挙動をするため、条件の厳 しい管理方式または複雑な手作業による対話が必要にな 20 る。また、1 営業日中でもシステムの作業負荷(たとえ ば、1時間当たりのメッセージ数)が変化する(たとえ ば、ある顧客がテープで多数のサービス要求を提供する 場合もあれば、処理する要求がまったくない場合もあ る)ので、いくつかの問題が発生する可能性がある。 【0008】考えられる問題の1つは、作業負荷が低い ために事前始動したサーバ10の処理ユニットが遊んで しまう点である。記憶装置、ディスク空間、またはディ

場合がある。 【0009】考えられるもう1つの問題は、事前始動し たサーバ10の処理ユニットの数が少なすぎて、満足で きる応答時間内に待ち行列25の多数の要求メッセージ を処理できない点である。サーバ10が入出力処理が完 了するまで待ってから次の要求が処理されるので、この シナリオでは中央演算処理装置(CPU)が十分活用さ

スパッチ・リストなどのシステム資源が占有されるの

トが1 台だけの場合には、すべての着信要求が完全に順 次処理される。 【0010】考えられるもう1つの問題は、要求メッセ ージの到着後に追加サーバを始動すると、プロセスの始 動と停止のためにシステム・オーバヘッドが高くなる点

れない可能性がある。サーバ10が使用した処理ユニッ

# である。 [0011]

【 発明が解決しようとする課題】したがって、本発明の 目的は、システム資源のパフォーマンスおよび使用効率 が高く、システム・オーバヘッドが低い、トランザクシ ョン・システムを提供することにある。

#### [0012]

【 課題を解決するための手段】本発明の目的は、着信サ ービス要求を受け取って待ち行列化する待ち行列57 と、サービス要求を実行する複数のサーバ60~68と を含み、サービス要求を処理する少なくとも1 つのサー ビス単位55と、サーバ60~68を監視し、サーバ6 0~68の数を動的に制御する待ち行列化モニタ85 と、を含むことを特徴とする、トランザクション・シス テム、およびサービス要求を処理するための少なくとも 1 つのサービス単位55を含むトランザクション・シス 10 テム内のサーバ60~68の数を動的に制御する方法に おいて、各サービス単位55が、着信サービス要求を受 け取って待ち行列化する待ち行列57と、サービス要求 を実行する複数のサーバ60~68とを含み、前記力法 が、現在のサービス要求の数と、サービス単位55のそ れぞれに割り振られている現在のサーバ60~68の数 とを監視する第1のステップ240と、現在のサービス 要求の数と、現在のサーバ60~68の数とに応じて、 各サービス単位55ごとにサーバ60~68の最適数を 求める第2のステップ260と、各サービス単位55ご とに最適数のサーバ60~68を割り振る第3のステッ プ260とを含む方法によって解決される。

【0013】一例として、添付図面に関して本発明につ いて説明する。

# [0014]

【 実施例】図2 は、本発明によるメッセージ駆動型トラ ンザクション・システムの実施例を示している。このシ ステムは少なくとも1 つのサービス・ポイント50を含 み、さらにこのサービス・ポイントは少なくとも1つの サービス単位55を含んでいる。明確にするため、本発 で、他のシステム・ユーザのパフォーマンスに影響する 30 明の原理を説明するために図2には1つのサービス単位 55を備えたサービス・ポイントを1つだけ示す。サー ビス単位5 5 は、サービス・ポイント 5 0 に接続された クライアント20のいずれかからサービス要求を受け取 るサービス単位待ち行列57を含んでいる。このサービ ス単位待ち行列57は複数のサーバ60~68とリンク され、それにより、サーバ60~68はサービス単位待 ち行列57に待ち行列化されているサービス要求を実行 する。サーバ60~68のそれぞれは、要求されたサー ピスを実行するためにさらに複数のサービス・ルーチン 70~74とリンクされており、それにより、サービス ・ルーチン70~74のそれぞれが要求されたサービス のモジュラ・ステップを実行する。サーバ60~68の それぞれは、他のサーバまたは資源管理プログラムにも サービス要求を出すことができることに留意されたい。 【 0 0 1 5 】 図2 では、サーバ6 0 ~6 8 の処理の例を サーバ60についてのみ示すが、この例は他のどのサー バについても同様である。 サーバ60 はサービス 単位待 ち行列57からサービス要求の1つを受け取る、サービ ス要求は、サービスの処理に必要な情報(たとえば、要 50 求されたサービスのタイプ、サービスに必要なデータ)

を提供する。次に、サーバは対応するサービス・ルーチ ン(この例では、サービス・ルーチン70 および72) をリンクし、サービス・ルーチン70 および72を使用 することにより要求されたサービスを実行する。

【0016】サービス・ポイント50は、待ち行列化モ ニタ85に接続された開始待ち行列80をさらに含んで いる。サービス単位待ち行列57に最初のサービス要求 が入ると、待ち行列化システムによってトリガ・メッセ ージ87が生成され、それが開始待ち行列80に送られ、 る。待ち行列化モニタ85は、サービス単位待ち行列5 10 7 の名前と始動するサーバの名前とが入っているトリガ ・メッセージ87を受け取る。次に、待ち行列化モニタ 85は、サービス・ポイント50の各サービス単位55 についてサーバ60~68を監視し制御する。待ち行列 化モニタ85が使用する監視および制御の方法について は、後述する。

【 0 0 1 7 】 図3 は、複数のサービス・ポイント 5 0 、 100、および102を有するメッセージ主導トランザ クション・システムの実施例を示しているが、これらの サービス・ポイントはさらに複数のサービス単位55、20 前。 104、および120を含んでいる。明確にするため、 図2と同じ特徴を示す参照番号はそのまま使用する。た とえば、サービス・ポイント50は、複数のサービス単 位55、104、および120を示している。サービス 単位104は、サーバ110および112にリンクされ たサービス単位待ち行列105を含んでいる。また、サ ービス単位120は、サーバ130~136にリンクさ れたサービス単位待ち行列125を含んでいる。サーバ 60~64、110~112、および130~136の それぞれは複数のサービス・ルーチン150~174に 30 ビス単位待ち行列57ごとに指定することができる。 リンク可能であり(図3にはそれらのリンクの一部のみ 示す)、それぞれのサービス要求内の情報に応じたサー ビスを提供する。また、それぞれのサーバは、初期サー ビス要求を処理するために2次要求になりうるサービス 要求を出すこともできる。

【0018】サービス単位55、104、および120 のそれぞれは、サービス単位待ち行列57、105、ま たは125がそれぞれの最初のサービス要求を受け取っ たときに、それぞれのトリガ・メッセージを開始待ち行 ガ・メッセージを受け取り、各サービス単位55、10 4、および120ごとに複数のセットアップ・プロファ イル90~94からの対応するセットアップ・プロファ イルをリンクする。各セットアップ・プロファイル90 ~94 は複数のサービス単位についてリンク可能で、特 定のサービス単位1 つについてのみカスタマイズされる のではないことは明らかである。次に、待ち行列化モニ タ85は、各サービス単位55、104、および120 ごとにサーバの数を監視し制御する。

よび102を構築することができ、それにより、サービ ス単位の数と各サービス・ポイント での実行回数が変化 する可能性がある。

【 0020】図2 および図3 の待ち行列化モニタ85 は、サーバ10の各種プロセスに対して動的作業負荷平 衡化と定義済みの構造(図7で説明する)を提供する。 動的作業負荷平衡化については以下に説明するが、その 際、明確にするために図2の参照番号を使用することが 好ましい。

【0021】待ち行列化モニタ85は、以下の顧客定義 のサービス単位パラメータを含む指定のセットアップ・ プロファイル90~94から、監視対象の各サービス単 位5 5 に関する制御情報を受け取る。

- 監視対象のサービス単位待ち行列5.7(複数は可) の名前。これにより、1 つの待ち行列化モニタ85 によ って1 つのサービス・ポイント50 内の複数のサービス 単位待ち行列を監視することができる。
- 2. 着信サービス要求の処理のためのそれぞれのサービ ス単位55の関連サーバ(複数も可)60~68の名
  - 3. 各サービス単位55のサーバの最小数。この最小数 は、処理すべきメッセージがない場合でも永続的に動作 する必要があるサービス単位55 内のサーバ・プロセス の数に相当する。この最小数の値は、各サービス単位待 ち行列57ごとに指定することができる。
  - 4 . 各サービス単位5 5 のサーバの最大数。この最大数 は、待ち行列に多くの業務要求が入っている 高作業負荷 状況で動作する必要があるサービス単位5 5 内のサーバ プロセスの数に相当する。この最大数の値は、各サー
- それぞれのサービス単位待ち行列内の業務要求を讯 速に処理するためにリンクする必要があるサーバの数を 定義するしきい値。リンクする必要があるサーバの数 は、待ち行列内の業務要求の数(待ち行列内項目数)を しきい値で割った数によって決まる。サーバの最大数 と、リンクする必要があるサーバの数とを組み合わせる と、最終的に、各サービス単位55によってリンクされ るサーバ60~68の数が決まる。
- 6. 待ち行列化モニタ85 がサービス単位(複数も可) 列80に送信する。待ち行列化モニタ85は、そのトリ 40 55の現在の状態の監視を繰り返す時間間隔を定義する モニタ時間間隔。
  - サービス単位55をただちに始動するか、トリガ・ メッセージ87の到着後に始動するかを決定する自動始

【0022】作業負荷状況の変化に対応するため、上記 のパラメータはいずれもユーザが動的に変更することが できる。

【 0 0 2 3 】待ち行列化モニタ8 5 は永續的に動作!... 実行時環境が開始されたときに自動的に始動する。待ち 【0019】それに応じてサービス・ポイント100お 50 行列化モニタ85は、サービス・ポイント50内で待ち 行列化モニタ85が監視する各サービス単位55、10 4、および120ごとに最適数のサーバを使用する。図 4 は、監視する各サービス単位ごとに最適数のサーバを 使用するために待ち行列化モニタ85またけ他の待ち行 列化モニタが提供する動的作業負荷平衡化方法を示して

【0024】ステップ200で、待ち行列化モニタ85 は、トリガ・メッセージ(複数も可)87が開始待ち行 列80に到着するのを待ち、次にステップ210で、リ ンクされたセットアップ・プロファイルの定義通り、各 10 サービス単位55、104、および120ごとに指定の 最小数のサーバを始動する。ただし、220の自動始動 指示に応じて、待ち行列化モニタの始動後ただちに待ち 行列化モニタ85によってステップ210の最小数のサ 一バを始動することもできる。

【0025】待ち行列化モニタ85は、ステップ210 に続く次のステップ230で、リンクするサーバのパラ メータとして、処理する必要があるサービス単位待ち行 列の名前と、状態指示とを提供する。この状態指示は、 それぞれのサーバが永続的に使用されるのか、一時的に 20 ーバとして示される。 使用されるだけなのかを決定するものである。永続サー バはシステムが終了するまでそれぞれのサービス単位に リンクされるが、一時実行マネージャは、サービス単位 待ち行列からの1 つのサービス要求を処理する場合の み、それぞれのサービス単位にリンクされる。このサー ビス要求の処理が完了したときに処理すべきサービス要 求が他になければ、この一時サーバへのリンクが終了す るか、サーバ自体が終了する。

【0026】最小数のサーバとしてリンクされているサ 一バは永続サーバとして示されるので、サービス単位当 30 4.サーバの最大数は10である。 たりの永続サーバの数は、通常の条件下でサービス単位 パラメータによって示されるサーバの指定の最小数によ って決まる。しかし、サービス単位当たりの一時サーバ の数は、指定のサービス単位パラメータと、それぞれの サービス単位待ち行列57内のサービス要求の数とによ って決まる。

【0027】指定のモニタ時間間隔が経過すると、待ち 行列化モニタ85は、次のステップ240でサービス単 位55(104 および120) のそれぞれから以下の情 報を問い合わせる。

1. それぞれのサービス単位待ち行列内の現在のサービ ス要求の数。これは待ち行列内項目数ともいう.

2. このサービス単位待ち行列にリンクされている現在 のサーバの数。

【 0028 】 それぞれのサービス単位55 内の現在のサ ービス要求(SR)の数が指定のしきい値以下であると きは、待ち行列化モニタ85は追加のサーバを始動する 必要がない。保全性を維持するため、待ち行列化モニタ 85は、ステップ250で最小数のサーバが動作してい

のサーバより少ない場合は、待ち行列化モニタ85は、 このサーバの最小数に達するために必要な数のサーバの み再始動する。

【 0 0 2 9 】 サービス単位待ち行列5 7 内のサービス要 求の数が指定のしきい値を上回る場合は、 待ち行列化チ ニタ85は、以下の式に基づいてステップ260で追加 のサーバをリンクまたは始動する。

### [0030]

【 数1 】リンク/始動するサーバの数=待ち行列内項目 数/しきい値

【0031】リンク/始動するサーバの数の計算値にす でに動作しているサーバの数を加えた合計がサーバ数の 指定の最大値を上回る場合は、待ち行列化モニタ85 は、このサーバの最大数に達するために必要な数のサー バのみリンクまたは始動する。

【0032】ステップ250または260のいずれかに 続いて、もう一度ステップ230に戻り、そこでステッ プ250で再始動されたサーバが永続サーバとして示さ れ、ステップ260で始動された追加のサーバが一時サ

【0033】実行時環境が終了すると、待ち行列化モニ タは、監視したすべてのサービス単位待ち行列を使用禁 止にし、サーバに対してこの事象に関する通知を行う。 【 0 0 3 4 】 図5 および図6 は、動的作業負荷平衡化の 例を示している。図5の例では、待ち行列化モニタ85 は、指定のセットアップ・プロファイル90~94から 以下の顧客定義のサービス単位パラメータを受け取る。 監視するサービス単位待ち行列5.7

3. サーバの最小数は3である。

しきい値は2である。

【 0 0 3 5 】次に、待ち行列化モニタ8 5 は、サービス 単位待ち行列5 7 の現在の待ち行列内項目数を要求し、 この例では「待ち行列内項目数は6である」というメッ セージを受け取る。さらに待ち行列化モニタ85は、サ ービス単位55で使用されている現在のサーバの数を要 求し、「3台の永続サーバと2台の一時サーバが使用さ れ、現在のサーバの数は5である」というメッセージを 受け取る.

40 【 0 0 3 6 】ここで待ち行列化モニタ8 5 は、リンクす るサーバの数を決定する。待ち行列内項目数(=6)を しきい値(=2)で割ると、リンクする必要がある一時 サーバの数が3になる。ただし、待ち行列化モニタ85 は、3 台の一時サーバをリンクする前に、使用するサー バの総数がサーバの最大数(=10)を超えていないか どうか検査する。すでに使用している5 台のサーバに、 使用する必要がある3台のサーバを加えると、合計8台 のサーバになるはずだが、10台のサーバという所与の 最大数を超えない。これは、サービス単位待ち行列5.7 ることを検査する。動作しているサーバが指定の最小数 50 からのサービス要求を迅速に処理するために待ち行列化

モニタが最終的に3台のサーバを一時サーバとしてリン クすることを意味する。

【 0037】図6の例では、待ち行列化モニタ85は、 指定のセットアップ・プロファイル90~94から図5 の例と同じサービス単位パラメータを受け取るが、以下 の点のみ異なっている。

- 3. サーバの最小数は4である。
- 5. しきい値は3 である。

【 0038】次に、待ち行列化モニタ85は、サービス 単位待ち行列57の現在の待ち行列内項目数とサービス 10 単位5 5 で使用されている現在のサーバの数とをもう一 度要求し、「待ち行列内項目数は9 であり、4 台の永続 サーバと4台の一時サーバが使用され、現在のサーバの 数は8 である」というメッセージを受け取る。

【0039】待ち行列内項目数(=9)をしきい値(= 3)で割ると、リンクする必要がある一時サーバの数が 3 になる。ただし、すでに使用されている8 台のサーバ に追加して使用する必要があるサーバ3 台を加えると合 計11台のサーバになり、10台のサーバという所与の 最大数を1 台上回るので、使用するサーバの総数がサー 20 バの最大数(=10)を超えるはずである。これは、待 ち行列化モニタがサービス単位待ち行列57に対して2 台の追加サーバしか一時サーバとしてリンクできないこ とを意味する。

【0040】図7は、サーバによるサービス要求の処理 を示すものである。ステップ300で、サーバ60~6 8は、ステップ230で待ち行列化モニタ85によって 提供されたパラメータを受け取る。このパラメータは、 処理する必要があるサービス単位待ち行列の名前と、そ れぞれのサーバが永続的に使用されるのか、一時的にの 30 最大数と、サービス単位55当たりのサーバの最小数お み使用されるのかを示す状態指示とを含んでいる。 【0041】次のステップ310で、サーバ60~68 は、それぞれのサービス単位待ち行列57によってサー ビス単位が割り 振られるよう に所定の待ち時間待機す る。サーバの待ち時間の値は、状態指示によって決ま る。一時サーバの待ち時間は定義可能な期間であるが、 永続サーバの待ち時間は不定として設定される。すなわ ち、一時サーバは、ゼロにもなりうる定義可能な期間だ け待機するが、永続サーバは、サービス単位待ち行列か らサービス要求が最終的に割り振られるまで待機するこ 40 とになる。

【0042】指定の待ち時間内にサービス単位待ち行列 57にサービス要求が入っている場合、そのサービス要 求はステップ320でそれぞれのサーバによって読み取 られ、処理される。サービス要求が最終的に処理される と、サーバは、処理したサービス要求の送信側(クライ アント)に応答信号を出し、ステップ310に戻る。 【0043】指定の待ち時間内にサービス単位待ち行列 57にサービス要求が一切入っていない場合(たとえ ば、待ち行列が空であるか、使用禁止になっていると

10 き)は、一時サーバが終了し、そのサービス単位へのリ ンクはステップ330で解除される。

【0044】前述の待ち行列化モニタとサーバ構造によ り、メッセージ・システム内で最良の資源使用効率と応 答時間を達成することが可能になる。この平衡化方法は 完全に動的なものなので、システムの動作中にすべての 構成データを変更することができる。

【0045】リンクするサーバの数を決定するために提 供される方法は前述の実施例に限定されないことに留意 されたい。サービス単位内の現在のサーバの数を現在の 作業負荷に動的に適応させるという 要件を満たすもので あれば、他の方法も適用可能である。

【0046】オブジェクト指向アブリケーションでは、 本明細書で使用する「サーバ」という 用語が「サーバ・ インスタンス」( "Object-oriented Software Construc tion", Bertrand Mever W. 1988 T. Prentice Hall Int. ernational Ltd(英国)発行、ISBN 0-13-629049-3、71 ページ、5.2.1章を参照) という 用語で置換え可能であ ることに留意されたい。

【0047】まとめとして、本発明の構成に関して以下 の事項を開示する。

【 0 0 4 8 】( 1 ) 着信サービス要求を受け取って待ち 行列化する待ち行列57と、サービス要求を実行する複 数のサーバ60~68とを含み、サービス要求を処理す る少なくとも1 つのサービス単位55と、サーバ60~ 68を監視し、サーバ60~68の数を動的に制御する 待ち行列化モニタ85と、を含むことを特徴とする、ト ランザクション・システム。

- (2) サービス単位55当たりのサーバの最小数および よび最大数とを組み合わせることにより、サービス単位 55内のサービス要求の数に応じて、サービス単位55 が使用するサーバ60~68の数の動的制御を可能にす るしきい値とを含むセット アップ・データを待ち行列化 モニタ85に提供するセットアップ手段をさらに含むこ とを特徴とする、上記(1)に記載のトランザクション システム。
- (3) 待ち行列化モニタ85を開始する開始手段80を さらに含むことを特徴とする、上記(1)および(2) に記載のトランザクション・システム。
- (4) サービス要求を処理するための少なくとも1つの サービス単位5.5 を含むトランザクション・システム内 のサーバ60~68の数を動的に制御する方法におい て、各サービス単位55が、着信サービス要求を受け取 って待ち行列化する待ち行列57と、サービス要求を実 行する複数のサーバ60~68とを含み、前記方法が、 現在のサービス要求の数と、サービス単位55のそれぞ れに割り振られている現在のサーバ60~68の数とを 監視する第1のステップ240と、現在のサービス要求 50 の数と、現在のサーバ60~68の数とに応じて、各サ

12

─ビス単位55ごとにサーバ60~68の最適数を求め る第2のステップ260と、各サービス単位55ごとに 最適数のサーバ60~68を割り振る第3のステップ2 60とを含む方法。

- (5)各サービス単位55に割り振られたサーバ60~ 68が、永続サーバと一時サーバとを含み、一時サーバ のそれぞれが、定義可能な期間または待ち行列57内の 少なくとも1 つのサービス要求がそれぞれの一時サーバ によって処理可能である間あるいはその両方の間のみ、 サービス単位5 5 に割り振られることを特徴とする、上 10 【 図6 】動的作業負荷平衡化の例を示す図である。 記(4) に記載の方法。
- (6) 第3 のステップが、最小数のサーバ60~68 を サービス単位5 5 の永続サーバ6 0 ~68 として割り振 るステップを含むことを特徴とする、上記(4)または
- (5) に記載の方法
- (7) それぞれのサービス単位55内の現在の業務要求 の数を定義可能なしきい値で割ることにより、サーバ6 0~68の最適数が求められることを特徴とする、上記
- (4)ないし(6)のいずれかに記載の方法。
- (8) サーバ60~68の数が、それぞれのサービス単 20 66 サーバ 位5 5 内のサーバの定義可能な最大数を超えないことを 特徴とする、上記(4)ないし(7)のいずれかに記載 の方法。

#### [0049]

【 図面の簡単な説明】

【 発明の効果】本願発明によれば、サービス要求を処理 するための少なくとも1 つのサービス単位(55)を含 すか ランザクション・システム内のサーバ(60~6 8) の数を動的に制御することができることとなった。

【 図1 】 典型的なクライアント / サーバの概念を示す図 30 94 セットアップ・プロファイル

である。

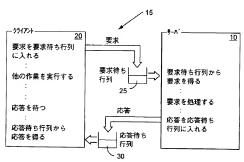
- 【 図2 】 本発明によるメッセージ主導トランザクション システムの実施例を示す図である。
- 【 図3 】複数のサービス・ポイントを有するメッセージ 主導トランザクション・システムの実施例を示す図であ
- 【 図4 】 待ち行列化モニタによって提供される動的作業
- 負荷平衡化方法を示す図である。 【 図5 】動的作業負荷平衡化の例を示す図である。

- 【 図7 】サーバによるサービス要求の処理を示す図であ

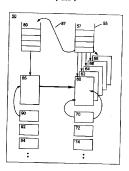
## 【 符号の説明】

- 50 サービス・ポイント
- 55 サービス単位
- 57 サービス単位待ち行列
- 60 サーバ
- 62 サーバ
- 64 サーバ
- 68 サーバ
  - 70 サービス・ルーチン
  - 72 サービス・ルーチン
  - 74 サービス・ルーチン
  - 80 開始待ち行列
  - 85 待ち行列化モニタ
  - 87 トリガ・メッセージ
  - 90 セットアップ・プロファイル
  - 92 セットアップ・プロファイル



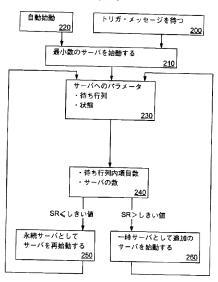


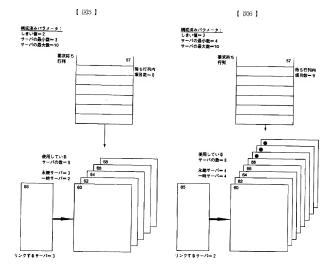
【図2】



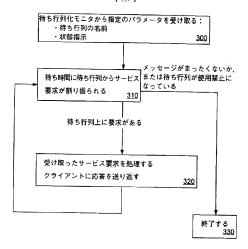
[ 🗵3 ]

【図4】





【図7】



フロント ページの続き

(72)発明者 ゲルハルト・シュタルク ドイツ ディー75382 アルトヘングシュ テット トゥルペンシュトラーセ 25